ALIGN　RCE－500X　取扱説明書

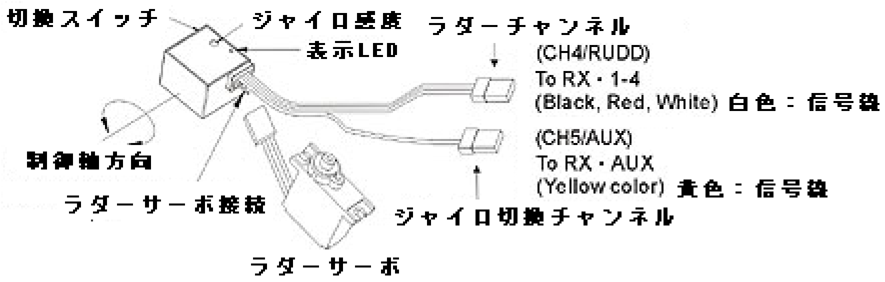
FEATURE

★　ヘッドロックモード、標準モードの２モード設定が可能。
★　常に風の方向に機体を向ける機能と風の影響にとらわれず常に機体方向を維持する為の２つの機能を持つ、自動ドリフトキャンル回路を搭載。
★　天候や温度変化に左右されない、常に安定した動作回路。
★　Normal／Reverse スイッチにより、ラダーの制御方向を変更可能。
★　送信機の空きチャンネルを利用して、ヘッドロックモードの切り替えと感度の調整が可能。
★　軽量で小型化された、保護ケースを新しく採用。

SPECIFICATION

★　使用電圧　：　4.2V ～ 7V
★　消費電流　：　 約 ３3mA
★　外形寸法　：　２3.5 × ２１ × １5mm
★　 重　量　：　 １２ g

ILLUSTRATION



INSTALLING THE GYRO

ジャイロの機体への搭載。

1．ジャイロの制御軸方向を確認して、機体のメインマストと平行に取り付けます。
　取り付け面はアルコール等で脱脂して、両面テープ等を使用して機体に確実に取り付けます。
　搭載位置は、できる限り機体の振動が無い場所、
　モーター、ＥＳＣなどの熱源の影響や電気部品から離れたを場所を選択して搭載します。

2．ラダーサーボとジャイロを、受信機に接続する。
　ラダーサーボのコネクタは、ジャイロに接続されます。
　接続されたジャイロのコネクタが、受信機に接続されます。
　受信機は６チャンネル仕様以上を使用します。

下図を参考にして、ご使用の送信機、受信機の説明書をよく確認の上接続してください。
ジャイロから出ている２つのコネクタのうち、３線のコネクタがラダーチャンネルに、
もう一方が、ジャイロの感度調整用のチャンネルに接続されます。

受信機への接続 ：

送信機のメーカー	RX・1-4 受信機のチャンネル	RX・AUX 受信機のチャンネル
JR PPM/SPCM	"RUDD"	"AUX 2"or"AUX 3"+**
ALIGN、Futaba JR PPM/PCM	"CH4"(RUD)	"CH5"
JR ZPCM	"RUDD"	"AUX 2"+**

SETTING UP

ジャイロの設定

１．ラダーサーボのサーボホーンからリンケージを取り外します。
２．送信機のスイッチを入れます。
３．送信機の設定項目でレボリューションミキシングをオフにします。
レボリューションミキシングは、送信機にメーカーによって呼び名が異なります。
送信機の説明書をよく見て確実に切り替えてください。（以下は項目の名称例）

★ATS ★Throttle to rudder mixing ★Pitch to rudder mixing
★Pilot authority mixing ★Rudder to gyro mixing ★Revolution mixing

４．受信機のスイッチを入れます。
この時に、ジャイロのＬＥＤが点灯するまで機体を動かしてはいけません。
点灯するまで、数秒の時間が必要です。
５．ジャイロの切換スイッチを切り替えて、サーボホーンの動きを確認します。
送信機のラダースティックを左右に動かして、サーボホーンが元の位置に戻るように切換をします。この時が標準モードです。標準モードは、飛行中に風見鶏のように機種が風を受ける方向に向くようにラダーを制御します。
６．サーボとジャイロの動作方向を確認します。サーボの動作方向の切換は送信機、
ジャイロの動作方向の切換は、ジャイロの本体の切換スイッチにより行います。
７．サーボホーンに、リンケージをします。リンケージは左右にラダーを動かした時に
突っ張らないようになるべく、サーボホーンの内側の穴を使用します。
８．次に、飛行前に、おおよその感度調整を行います。
スイッチの切換により、ジャイロのモードの切換と感度が切り替わる事を確認しておきます。
モードは、通常ギアチャンネル（５ｃｈ）、感度はＡＴＶによって調整します。
２モードそれぞれ別々の調整が可能です。それぞれ、中間の感度に設定します。
※　感度の数値は、送信機によって異なります。
実際に数値を入れて、機体を左右に手で動かして様子を見てください。
９．飛行前の設定が終わったら、実際に標準モードにて浮かしてみます。
機種を風に対面させ、ホバリングをし、リンケージを調整します。

PRE-FLIGHT TRIM ADJUSTMENT OF RUDDER

ラダーのニュートラルを調整

１．標準モードでホバリングをさせ,リンケージにてニュートラルを調整後、
微調整は、ラダーのサブトリムを使って調整します。
２．次に、モード切替スイッチにより、ヘッドロックモードに切り替えてホバリングをして見ます。
ヘッドロックモードは、風向きにかかわらず、機種を現在の方向角を維持します。
左右どちらかに動いて行く様であれば、送信機のラダーオフセット機能など
を使用して調整します。送信機によっては、スタントトリムと言う機能も有ります。

3．モード切替時に、あまりにトリムがずれる場合はリンケージの不良が考えられます。
この場合、できる限り、違いが出ないように、再度調整をします。
リンケージが、正しくされていれば、モード切替によるトリムズレは少なくなります。
使用するラダーサーボによって、多少の違いが発生することが有ります。
4．最終的には、標準モードを優先するか、ヘッドロックモードを優先するか
ご自身の好みによって、リンケージの調整をしてください。
5．リンケージが終了したら、ホバリング中にラダーを左右に動かして、
動作が正常であるか確認しましょう。

IMPORTANT

感度の調整

1．送信機によって、ジャイロのモード切替と共に感度の調整も可能です。
2．実際に、飛行させて機体が安定するようにジャイロの感度を上げてみます。
感度を上げ過ぎると機体が激しく揺れる（ハンチング）が起こります。
この状態で飛行させると機体が壊れる事がります。
逆に感度が低いと機体が安定しにくくなります。適度に調整をします。
3．感度が適度に、上げられない場合は、サーボホーンの穴位置を内側にして、
逆に最大に上げても安定しない場合はサーボホーンの穴位置を外側にします。
実際には、使用するラダーサーボ、搭載する機体、機体全体の調整状態によっても
感度の数値は異なります。
飛行させてみて、自分の考える状態と折り合いを付ける調整が必要です。
4．調整中に、異常を感じたら飛行を直ちに止めて、
ジャイロ、ラダーサーボの　動作確認をしてください。

RECOMMENDED RADIO TARNSMITTER SETTINGS SET INHIBIT

SET INHIBIT	TAIL ROTOR PILOT AUTHORITY MIXING SYSTEMS, REVOLUTION, GYRO SENSE,TAIL MIXING
GAIN CHANNEL	CHANNEL 5
GAIN SWITCH	CHANNEL 5
ATV VALUE (RUDDER CHANNEL)	50%(BOTH DIRECTION)
ATV VALUE (GYRO GAIN CHANNEL)	50%(BOTH STANDARD AND HEAD LOCK MODE)
RUDDER TRIM	SUB-TRIM